ĐẠI HỌC QUỐC GIA TP.HÒ CHÍ MINH TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA

TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA KHOA ĐIỆN – ĐIỆN TỬ **BỘ MÔN VIỄN THÔNG**

-----o0o-----



ĐỒ ÁN CƠ SỞ NGÀNH

HỆ THỐNG GIÁM SÁT NHIỆT ĐỘ QUA INTERNET

GVHD: Võ Tuấn Kiệt

SVTH: Tạ Duy Khiêm

MSSV: 2211575

TP. HÒ CHÍ MINH, THÁNG 3 NĂM 2025

LÒI CẨM ƠN

Trước tiên, em xin chân thành cảm ơn thầy Võ Tuấn Kiệt đã hướng dẫn và hỗ trợ em trong suốt quá trình thực hiện đồ án này. Thầy không chỉ truyền đạt kiến thức chuyên sâu mà còn luôn động viên, khích lệ em vượt qua những khó khăn trong việc nghiên cứu và thực hiện dự án.

Nhờ có sự hướng dẫn tận tình của thầy, em đã có được cái nhìn sâu sắc về lĩnh vực cảm biến và vi điều khiển, cũng như những kỹ năng cần thiết để phát triển một hệ thống đo nhịp tim hiệu quả. Sự chia sẻ kinh nghiệm và những phản hồi quý báu từ thầy đã giúp em hoàn thiện đồ án một cách tốt nhất.

Em cũng xin cảm ơn các bạn đồng nghiệp và những người đã hỗ trợ em trong quá trình thực hiện đồ án. Hy vọng rằng những kiến thức và kinh nghiệm tích lũy được từ đề tài này sẽ giúp em trong các nghiên cứu và dự án tiếp theo.

Một lần nữa, em xin chân thành cảm ơn thầy!

Tp. Hồ Chí Minh, ngày 18 tháng 03 năm 2025.

Sinh viên Tạ Duy Khiêm

TÓM TẮT ĐỒ ÁN

Đồ án này trình bày về việc phát triển một hệ thống giám sát nhiệt độ và điều khiển thiết bị sử dụng cảm biến DHT11 và vi điều khiển ESP8266, với khả năng điều khiển quạt và còi báo khi nhiệt độ vượt ngưỡng cho phép. Hệ thống được thiết kế nhằm cung cấp một giải pháp đơn giản và hiệu quả trong việc theo dõi và kiểm soát nhiệt độ tự động, giúp nâng cao sự an toàn và tiện lợi trong môi trường sử dụng.

Đề tài bắt đầu với việc nghiên cứu nguyên lý hoạt động của cảm biến DHT11, cách thức giao tiếp với ESP8266, cũng như phương pháp điều khiển quạt và còi báo động. Tiếp theo, mạch điện được thiết kế và lập trình phần mềm được thực hiện để thu thập dữ liệu nhiệt độ, xử lý và kích hoạt thiết bị phù hợp. Qua nhiều giai đoạn thử nghiệm, hệ thống đã cho thấy tính ổn định và hiệu quả trong việc điều chỉnh nhiệt độ môi trường.

Kết quả của đồ án không chỉ góp phần tối ưu hóa việc kiểm soát nhiệt độ trong các ứng dụng thực tiễn như nhà thông minh hay hệ thống làm mát tự động, mà còn mở ra hướng đi cho các ứng dụng IoT trong giám sát và điều khiển từ xa. Đồ án này hy vọng sẽ là nền tảng cho các nghiên cứu và ứng dụng tiếp theo trong việc phát triển các hệ thống tự động thông minh.

Mục Lục

1.	Giới Thiệu	4
	1.1. Tổng quan	4
	1.2. Nhiệm vụ đề tài	4
2.	Lý Thuyết	5
,	2.1. Giới thiệu về Blynk IoT	5
	2.1.1. Quy trình sử dụng Blynk IoT:	6
,	2.2. Giới thiệu về kit ESP8266	7
	2.2.1. Cấu tạo chính của kit ESP8266:	8
	2.2.2. Nguyên lý hoạt động của kit ESP 8266:	11
2	2.3. Giới thiệu cảm biến DHT11	12
	2.3.1. Cấu tạo của cảm biến DHT11:	13
	2.3.2. Nguyên lý hoạt động của cảm biến DHT11:	14
3.	THIẾT KẾ VÀ THỰC HIỆN PHẦN CỨNG	15
•	3.1. Yêu cầu thiết kế	15
	3.1.1. Các yêu cầu đặt ra	15
•	3.2. Phân tích thiết kế	16
	3.2.1. Phương pháp thiết kế dựa trên yêu cầu đã đặt ra	16
	3.2.2 So sánh và lựa chọn phương án thiết kế	18
•	3.3 Sơ đồ khối:	19
	Khối điều khiển quạt	20
•	3.4. Tính toán và vẽ sơ đồ mạch:	21
	3.4.1. Schematic:	21
	3.4.2. Tính toán các khối trong mạch:	21
•	3.5. Lưu đồ giải thuật:	25
4.	Kết quả thực hiện:	26

4.1. Thi công phần cứng	26
4.2 Thi công phần mềm:	28
4.3. Các bước thực hiện:	34
4.4 Kết quả thực nghiệm:	39
5. Kết luận:	41
5.1 Kết luận	41
5.2 Hướng phát triển	42
5.3 Ứng dụng thực tiễn :	43
6. Tài liệu tham khảo:	44

1. Giới Thiệu

1.1. Tổng quan

Trong những năm gần đây, công nghệ IoT (Internet of Things) đã được ứng dụng rộng rãi trong giám sát và điều khiển tự động. Đặc biệt, trong lĩnh vực môi trường và thiết bị điện, việc giám sát nhiệt độ và điều khiển tự động các thiết bị như quạt và cảnh báo bằng còi buzzer giúp tối ưu hóa hiệu suất và tiết kiệm năng lượng.

Hệ thống trong đề tài này sử dụng vi điều khiển ESP8266 NodeMCU để thu thập dữ liệu từ cảm biến nhiệt độ và độ ẩm DHT11. Dữ liệu thu thập được sẽ hiển thị trên nền tảng Blynk IoT, cho phép người dùng giám sát từ xa thông qua internet. Khi nhiệt độ vượt ngưỡng cài đặt, hệ thống sẽ tự động kích hoạt quạt làm mát và cảnh báo bằng buzzer để người dùng nhận biết và có thể điều chỉnh thiết bị một cách hợp lý.

1.2. Nhiệm vụ đề tài

Nội dung 1: Tìm hiểu nguyên lý và lý thuyết về đo nhiệt độ, độ ẩm

Mục tiêu đầu tiên là nghiên cứu nguyên lý hoạt động của cảm biến DHT11, bao gồm cách đo nhiệt độ và độ ẩm, cũng như các yếu tố ảnh hưởng đến độ chính xác của cảm biến. Sinh viên cần thu thập tài liệu khoa học, nghiên cứu các phương pháp đo và so sánh DHT11 với các cảm biến tương tự khác.

Nội dung 2: Tìm hiểu về vi điều khiển ESP8266 và nền tảng Blynk.iot

Nhiệm vụ tiếp theo là nghiên cứu về vi điều khiển ESP8266 NodeMCU, cách lập trình và giao tiếp với các cảm biến và thiết bị ngoại vi. Đồng thời, sinh viên sẽ tìm hiểu về nền tảng Blynk IoT, cách thiết lập ứng dụng trên điện thoại, gửi và nhận dữ liệu từ xa thông qua giao thức MQTT hoặc HTTP.

Nội dung 3: Thiết kế và lập trình hệ thống điều khiển tự động

Hệ thống sẽ được thiết kế với các thành phần chính bao gồm cảm biến DHT11, quạt làm mát, buzzer cảnh báo và đèn LED báo trạng thái. Vi điều khiển ESP8266 sẽ xử lý dữ liệu và điều khiển thiết bị thông qua chương trình được viết bằng Arduino IDE. Mục tiêu là tạo ra một hệ thống hoạt động ổn định, có khả năng giám sát từ xa và phản hồi nhanh với các điều kiện môi trường thay đổi.

Nội dung 4: Kiểm tra, đánh giá và tối ưu hệ thống

Cuối cùng, hệ thống sẽ được thử nghiệm thực tế để kiểm tra độ chính xác của cảm biến và hiệu quả của việc điều khiển tự động. Dữ liệu được ghi nhận và phân tích để đánh giá hiệu suất của hệ thống so với các thiết bị đo thương mại. Nếu cần thiết, hệ thống sẽ được tối ưu hóa để cải thiện độ chính xác và tốc độ phản hồi.

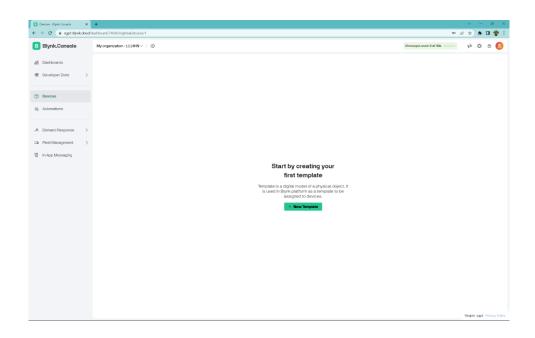
Kết luận

Hệ thống giám sát và điều khiển nhiệt độ sử dụng ESP8266 và Blynk IoT giúp nâng cao hiệu quả trong việc quản lý môi trường. Với khả năng giám sát từ xa, hệ thống có thể ứng dụng trong nhà thông minh, nông nghiệp và các khu vực cần kiểm soát nhiệt độ tự động. Kết quả của đề tài không chỉ giúp tiết kiệm năng lượng mà còn mở ra hướng nghiên cứu ứng dụng IoT trong các lĩnh vực khác.

2. Lý Thuyết

2.1. Giới thiệu về Blynk IoT

Blynk IoT là một nền tảng điện toán đám mây và ứng dụng di động, cho phép người dùng giám sát và điều khiển các thiết bị IoT từ bất kỳ đâu thông qua internet. Nền tảng này cung cấp giao diện trực quan, giúp người dùng dễ dàng theo dõi dữ liệu từ cảm biến, điều chỉnh cài đặt và nhân cảnh báo từ hệ thống một cách nhanh chóng và thuân tiên.



Hình 1: Trang chính của Blynk IoT trên máy tính

2.1.1. Quy trình sử dụng Blynk IoT:

Đăng ký và tạo tài khoản trên Blynk IoT:

Tải ứng dụng Blynk từ cửa hàng trên điện thoại (Android hoặc iOS). Hoặc truy cập trang web tại Blynk.cloud

Đăng ký tài khoản hoặc đăng nhập nếu đã có.



Hình 2: Úng dụng Blynk trên điện thoại.

Tạo dự án mới:

Mở ứng dụng Blynk, chọn tạo dự án mới.

Đặt tên dự án và chọn loại bo mạch (ví dụ: ESP8266).

Nhận mã xác thực (Auth Token) được gửi qua email; mã này sẽ dùng trong code của ESP8266.

Lập trình cho ESP8266:

Cài đặt thư viện Blynk trong Arduino IDE (hoặc môi trường phát triển khác).

Viết chương trình cho ESP8266 bao gồm:

- Nhập Auth Token, thông tin Wi-Fi (SSID và mật khẩu).
- Thiết lập kết nối Wi-Fi và liên kết với máy chủ Blynk.
- Đọc dữ liệu từ các cảm biến (như DHT11) và gửi dữ liệu lên Blynk, đồng thời nhận lệnh điều khiển từ ứng dụng.

Nap chương trình vào bo mạch ESP8266.

Thiết kế giao diện trên ứng dụng Blynk:

Sử dụng giao diện kéo thả của Blynk để thêm các widget (ví dụ: gauge, button, LED, chart) theo nhu cầu hiển thị và điều khiển.

Cấu hình các widget để liên kết với các chân ảo (virtual pins) đã định nghĩa trong code.

Kết nối và giám sát:

Khi ESP8266 đã chạy chương trình và kết nối Wi-Fi thành công, dữ liệu từ thiết bị sẽ được gửi đến máy chủ Blynk.

Mở ứng dụng Blynk trên điện thoại để theo dõi trạng thái thiết bị theo thời gian thực và gửi các lệnh điều khiển (như bật/tắt quạt, kích hoạt buzzer, v.v.).

Tối ưu và mở rộng:

Theo dõi và điều chỉnh các widget, lập trình dựa trên phản hồi từ hệ thống để cải thiện hiệu suất giám sát và điều khiển.

Có thể mở rộng tính năng bằng cách thêm các thiết bị hoặc cảm biến mới vào dự án.

2.2. Giới thiệu về kit ESP8266

ESP8266 là một vi điều khiển tích hợp module WiFi có kích thước nhỏ gọn và chi phí thấp, được thiết kế để phục vụ các ứng dụng IoT. Với khả năng kết nối không dây, ESP8266 cho phép giao tiếp và xử lý dữ liệu từ các cảm biến như DHT11, từ đó điều khiển các thiết bị ngoại vi như quạt, buzzer và LED. Việc tích hợp ESP8266 giúp đơn giản hóa quá trình phát triển các hệ thống giám sát và điều khiển tự động từ xa.

2.2.1. Cấu tạo chính của kit ESP8266:

a) Mặt trước:



Hình 3: mặt trước của kit ESP8266

Mặt trước của bo mạch ESP8266 (phiên bản NodeMCU) trong hình có các đặc điểm nổi bật sau:

Module WiFi ESP-12 (ESP8266MOD)

Trung tâm của bo mạch là module WiFi ESP8266 được che bởi vỏ kim loại hình chữ nhật, trên đó in thông tin như logo Wi-Fi, chứng chỉ FCC, dải tần 2.4GHz.

Phần ăng-ten dạng đường mạch in (PCB antenna) nằm ở mép trên của vỏ kim loại, có hình ziczac đặc trưng.

Cổng USB Type-C

Ở phía dưới bo mạch là cổng USB Type-C (thay vì micro USB như nhiều phiên bản cũ), dùng để cấp nguồn và nạp chương trình cho vi điều khiển.

8

Dãy chân GPIO hai bên

Hai bên bo mạch là các hàng chân GPIO:

Tên chân	Chức năng chính	Chức năng đặc biệt
3V3	Cấp nguồn 3.3V	-
Vin	Cấp nguồn đầu vào (5V)	-
RST	Reset	Khởi động lại mạch
D0 (GPIO16)	GPIO	Wake-up từ chế độ Deep Sleep
D1 (GPIO5)	GPIO, I2C SCL	-
D2 (GPIO4)	GPIO, I2C SDA	-
D3 (GPIO0)	GPIO, Flash mode	Chân chọn chế độ nạp (BOOT)
D4 (GPIO2)	GPIO, UART TX1, LED	Chân LED tích hợp trên bo mạch
D5 (GPIO14)	GPIO, SPI SCK	-
D6 (GPIO12)	GPIO, SPI MISO	-
D7 (GPIO13)	GPIO, SPI MOSI	-
D8 (GPIO15)	GPIO, SPI CS	Chân phải kéo xuống GND khi khởi động
RX (GPIO3)	UART RX	Nhận dữ liệu từ Serial
TX (GPIO1)	UART TX	Truyền dữ liệu từ Serial
A0 (ADC0)	Chân analog	Đọc giá trị điện áp (0 - 1V)
GND	Mass (0V)	-
EN (CH_PD)	Enable	Kéo lên 3.3V để bật ESP8266

Các chân này cho phép người dùng kết nối với cảm biến, module mở rộng và các thiết bị ngoại vi khác.

Nút RST và FLASH

Thường được bố trí gần cổng USB hoặc góc bo mạch (có thể thấy nút RST và nút FLASH nhỏ màu đen), dùng để khởi động lại và chuyển mạch sang chế độ nạp firmware.

Linh kiện SMD và mạch cấp nguồn

Trên bo mạch có các linh kiện dán (SMD) như điện trở, tụ điện, IC ổn áp 3.3V, chip chuyển đổi USB-to-Serial (ở trong kit này sử dụng CP2102) giúp giao tiếp với máy tính qua cổng USB. Các linh kiện này được bố trí gọn gàng xung quanh khu vực module ESP8266.

b) Mặt sau:



Hình 4: Mặt sau của kit ESP8266

Mặt sau của bo mạch ESP8266 NodeMCU có thiết kế in logo đặc trưng của NodeMCU, kèm theo một số hướng dẫn sử dụng cơ bản. Dưới đây là các chi tiết trên mặt sau:

Hướng dẫn sử dụng (OPEN-SOURCE IOT PLATFORM):

Install CP2102 driver: Hướng dẫn người dùng cài đặt driver CP2102 (chip chuyển đổi USB-UART) để giao tiếp với máy tính.

Use 9600 baud rate: Đề xuất sử dụng tốc độ truyền dữ liệu 9600 baud trong giao tiếp serial.

Connect Wi-Fi and enjoy: Nhắc nhỏ về khả năng kết nối Wi-Fi để phát triển ứng dụng IoT.

Thông tin về nguồn cấp điện:

Vin +5V Recommended +10V MAX:

Chân Vin có thể nhận điện áp từ 5V đến tối đa 10V.

Tuy nhiên, khuyến nghị cấp 5V để đảm bảo an toàn và ổn định cho mạch.

Lỗ hàn và đường mạch:

Mặt sau có các đường mạch in giúp kết nối linh kiện trên bo mạch.

Một số điểm hàn được thiết kế sẵn để mở rộng tính năng hoặc sửa chữa nếu cần.

2.2.2. Nguyên lý hoạt động của kit ESP 8266:

1) Cấp nguồn và ổn áp

Khi mạch được cấp nguồn (qua cổng USB hoặc chân VIN), điện áp được ổn định xuống mức 3.3V bởi bộ ổn áp tích hợp. Đây là bước khởi đầu đảm bảo rằng ESP8266 và các linh kiện trên bo mạch nhận được nguồn điện phù hợp.

2) Khởi động và nạp bootloader

Sau khi điện áp ổn định, ESP8266 sẽ khởi động và chạy bootloader nội bộ. Bootloader kiểm tra trạng thái của các chân GPIO (như GPIO0, GPIO2, GPIO15) để xác định chế độ hoạt động: chạy chương trình hoặc vào chế độ nạp firmware. Nếu không có yêu cầu nạp lại firmware, bootloader sẽ chuyển quyền điều khiển cho chương trình đã được lưu trữ trong bộ nhớ flash.

3) Tải và thực thi chương trình từ bộ nhớ flash

Chương trình (firmware) do người dùng phát triển được lưu trữ trong bộ nhớ flash. ESP8266 tải chương trình này vào bộ nhớ và bắt đầu thực thi các lệnh theo thứ tự đã định sẵn trong code.

4) Thiết lập kết nối Wi-Fi

Trong quá trình khởi tạo, chương trình cấu hình module Wi-Fi tích hợp của ESP8266. Nó sẽ quét và kết nối với mạng Wi-Fi theo các thông số (SSID, mật khẩu) đã được cài đặt. Khi kết nối thành công, ESP8266 có thể giao tiếp qua Internet hoặc với các thiết bị khác.

5) Thực hiện các tác vụ ứng dụng

Sau khi kết nối mạng, ESP8266 thực hiện các tác vụ chính của ứng dụng. Điều này có thể bao gồm:

Đọc dữ liệu từ các cảm biến (ví dụ: DHT11 cho nhiệt độ và độ ẩm).

Xử lý dữ liệu và thực hiện các điều khiển như bật quạt, kích hoạt buzzer, hay đèn LED.

Giao tiếp với nền tảng IoT: như Blynk IoT để giám sát từ xa hoặc gửi dữ liệu lên máy chủ.

Tạo web server: hoặc sử dụng các giao thức giao tiếp như MQTT để trao đổi dữ liệu.

Vòng lặp chính và giám sát liên tục: ESP8266 chạy một vòng lặp chính (loop) liên tục để cập nhật và giám sát trạng thái của hệ thống. Trong vòng lặp này, nó thường xuyên kiểm tra dữ liệu từ cảm biến, xử lý logic ứng dụng và gửi/nhận thông tin qua mạng. Nếu phát hiện lỗi hoặc nhận lệnh reset, quá trình khởi động lại sẽ được thực hiện, đưa mạch trở về trạng thái ban đầu.

2.3. Giới thiệu cảm biến DHT11

DHT11 là một cảm biến nhiệt độ và độ ẩm nhỏ gọn, thường được sử dụng để đo lường điều kiện môi trường trong các ứng dụng gia đình và công nghiệp. Cảm biến này hoạt động dựa trên nguyên lý thay đổi điện trở của các thành phần cảm biến khi nhiệt độ và độ ẩm thay đổi, qua đó chuyển đổi dữ liệu thành tín hiệu số để xử lý và hiển thị.

2.3.1. Cấu tạo của cảm biến DHT11:

Cảm biến DHT11 được cấu tạo thành một module tích hợp.



Hình 5: Cảm biến DHT11

Cấu tạo của cảm biến DHT11 bao gồm:

Vỏ bọc bảo vệ:

Một lớp vỏ nhựa hoặc epoxy giúp bảo vệ các thành phần bên trong khỏi tác động của môi trường và các nhiễu ngoại lai.

Phần cảm biến đô ẩm:

Sử dụng một lớp polymer nhạy cảm với độ ẩm, tạo thành một bộ điện dung.

Khi độ ẩm thay đổi, điện dung của lớp polymer cũng thay đổi, cho phép xác định giá trị độ ẩm của không khí.

Phần cảm biến nhiệt độ:

DHT11 sử dụng một thermistor (cảm biến điện trở nhiệt), trong đó điện trở thay đổi theo nhiệt độ môi trường.

Sự thay đổi này được chuyển đổi thành tín hiệu số để xác định giá trị nhiệt độ.

Mạch xử lý tín hiệu:

Một vi mạch nhỏ tích hợp, chịu trách nhiệm chuyển đổi các tín hiệu analog từ cảm biến thành tín hiệu kỹ thuật số.

Mạch này cũng đảm bảo tính chính xác thông qua cơ chế kiểm tra (checksum) khi truyền dữ liệu.

Các chân kết nối:Có 3 chân:

- VCC: Nguồn cấp cho cảm biến (thường 3.3V hoặc 5V).
- DATA: Chân truyền nhận dữ liệu số giữa cảm biến và vi điều khiển.
- NC: Chân không sử dụng (trong một số module có thể không xuất hiện).

2.3.2. Nguyên lý hoạt động của cảm biến DHT11:

Cảm biến DHT11 là một module đo nhiệt độ và độ ẩm kỹ thuật số, hoạt động dựa trên nguyên lý biến đổi điện dung và điện trở của các thành phần cảm biến:

1. Đo độ ẩm:

DHT11 sử dụng một cảm biến độ ẩm điện dung.

Một lớp polymer nhạy cảm với độ ẩm được phủ lên bề mặt cảm biến. Khi không khí có độ ẩm thay đổi, điện dung của lớp polymer này cũng thay đổi theo.

Mạch bên trong DHT11 chuyển đổi sự thay đổi điện dung này thành tín hiệu điện tử.

2. Đo nhiệt độ:

Cảm biến nhiệt độ của DHT11 dựa trên nguyên lý hoạt động của thermistor, tức là cảm biến điện trở nhiệt.

Giá trị điện trở của thermistor thay đổi theo nhiệt độ môi trường.

Sự thay đổi điện trở được chuyển đổi thành tín hiệu kỹ thuật số biểu thị nhiệt độ.

3. Truyền dữ liệu:

Sau khi đo lường, DHT11 sử dụng giao thức truyền thông một dây (single-wire protocol) để gửi dữ liệu nhiệt độ và độ ẩm.

Dữ liệu được truyền đi dưới dạng 40 bit (5 byte): 2 byte dành cho độ ẩm, 2 byte dành cho nhiệt độ và 1 byte kiểm tra tính chính xác (checksum).

Qua đó, DHT11 cung cấp thông tin nhiệt độ và độ ẩm bằng cách chuyển đổi các thay đổi vật lý (điện dung và điện trở) thành tín hiệu số, giúp các vi điều khiển như ESP8266 dễ dàng thu thập và xử lý dữ liệu để ứng dụng trong các dự án IoT.

3. THIẾT KẾ VÀ THỰC HIỆN PHẦN CỨNG

3.1. Yêu cầu thiết kế

3.1.1. Các yêu cầu đặt ra

Đo lường môi trường:

Nhiệt độ: Đo trong khoảng từ 0°C đến 50°C, với độ chính xác ±2°C.

Độ ẩm: Đo trong khoảng từ 20% đến 90% RH, với độ chính xác ±5% RH.

Xử lý và giao tiếp:

Vi điều khiển: Sử dụng ESP8266 NodeMCU, hoạt động ở mức điện áp 3.3V, có tích hợp WiFi (hỗ trợ chuẩn 802.11 b/g/n) và cung cấp ít nhất 8 chân GPIO cho các thiết bị ngoại vi.

Giao tiếp với cảm biến: Kết nối cảm biến DHT11 qua một chân dữ liệu số (1-wire protocol).

Kết nối mạng: Hệ thống phải có khả năng kết nối WiFi ổn định, đảm bảo khoảng cách hoạt động ít nhất 30m trong điều kiện nội thất.

Giám sát và hiển thị:

Nền tảng IoT: Tích hợp với Blynk IoT để giám sát và điều khiển từ xa.

Giao diện người dùng: Ứng dụng Blynk cần hiển thị dữ liệu nhiệt độ, độ ẩm và trạng thái hệ thống, đồng thời gửi cảnh báo khi dữ liệu vượt ngưỡng.

Tần số cập nhật: Dữ liệu được cập nhật liên tục, ví dụ cập nhật mỗi 1 giây.

Cảnh báo:

Ngưỡng nhiệt độ cảnh báo: Khi nhiệt độ vượt quá 36°C.

Ngưỡng độ ẩm cảnh báo: Khi độ ẩm quá 60% RH.

Cơ chế cảnh báo: Gửi thông báo qua Blynk và kích hoạt cảnh báo (ví dụ: buzzer hoặc LED báo trạng thái).

Nguồn cấp và ổn áp:

Nguồn cấp: Cấp nguồn từ cổng USB hoặc nguồn ngoài ổn định, đảm bảo đầu ra là 3.3V cho ESP8266.

Bảo vệ nguồn: Sử dụng bộ ổn áp và các linh kiện bảo vệ (như diode, tụ điện) để đảm bảo hoạt động ổn định và an toàn.

Chi phí và khả năng mở rộng:

Chi phí: Giải pháp cần tối ưu về chi phí, sử dụng linh kiện giá thành thấp nhưng vẫn đảm bảo độ tin cậy.

Khả năng mở rộng: Hệ thống có thể dễ dàng bổ sung các cảm biến hoặc module khác nếu cần trong tương lai.

3.2. Phân tích thiết kế

3.2.1. Phương pháp thiết kế dựa trên yêu cầu đã đặt ra

Lựa chọn cảm biến: DHT11

Cách thức hoạt động: DHT11 sử dụng nguyên lý thay đổi điện dung của lớp polymer nhạy với độ ẩm và sự thay đổi điện trở của thermistor để đo nhiệt độ.

Ưu điểm: Giá thành thấp, dễ sử dụng, module tích hợp sẵn.

Khuyết điểm: Phạm vi đo và độ chính xác hạn chế (chỉ phù hợp với ứng dụng giám sát môi trường thông thường).

Định lượng: Đo nhiệt độ từ 0° C đến 50° C ($\pm 2^{\circ}$ C); đo độ ẩm từ 20% đến 90% ($\pm 5\%$ RH).

Lựa chọn vi điều khiển: ESP8266 NodeMCU

Cách thức hoạt động: ESP8266 có tích hợp WiFi, cho phép kết nối internet và giao tiếp với cảm biến thông qua các chân GPIO. Chương trình được nạp qua giao tiếp USB-to-Serial và chạy từ bộ nhớ flash.

Ưu điểm: Giá thành rẻ, dễ lập trình (hỗ trợ Arduino IDE), có khả năng kết nối không dây mạnh mẽ.

Khuyết điểm: Số chân GPIO hạn chế so với các vi điều khiển hiện đại như ESP32; bộ nhớ và tốc độ xử lý không cao.

Định lượng: Hoạt động ở 3.3V; WiFi hoạt động theo chuẩn 802.11 b/g/n; cập nhật dữ liệu từ cảm biến mỗi 1 giây.

Lựa chọn nền tảng giám sát từ xa: Blynk IoT

Cách thức hoạt động: Blynk IoT cung cấp giao diện di động để người dùng giám sát dữ liệu từ hệ thống, gửi lệnh điều khiển và nhận cảnh báo thông qua internet.

Ưu điểm: Giao diện thân thiện, dễ cấu hình, cho phép giám sát thời gian thực từ xa; phiên bản miễn phí đủ dùng cho các ứng dụng nhỏ.

Khuyết điểm: Phụ thuộc vào kết nối internet và máy chủ của Blynk; một số hạn chế về số lương dư án trong phiên bản miễn phí.

Định lượng: Tần số cập nhật dữ liệu khoảng 1 giây; thông báo khi nhiệt độ >40°C hoặc độ ẩm <30% RH.

3.2.2 So sánh và lựa chọn phương án thiết kế

Lựa chọn kit:

Yếu tố	ESP8266	ESP32 (Sự lựa chọn thay thế)
Khả năng kết	WiFi tích hợp	WiFi + Bluetooth
nối		
Số chân GPIO	Hạn chế	Nhiều hơn
Giá thành	Rẻ hơn	Cao hơn
Úng dụng	Úng dụng đơn giản, giám sát cơ	Ứng dụng yêu cầu xử lý phức tạp
	bản	hơn

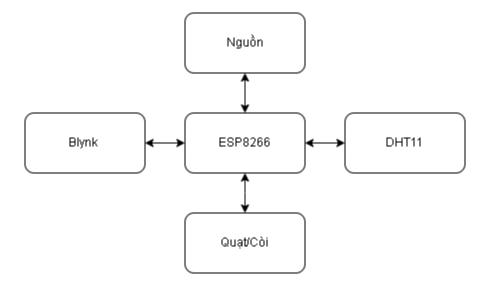
Lựa chọn cảm biến:

Yếu tố	DHT11	DHT22 (Sự lựa chọn thay thế)
Độ chính xác	±2°C, ±5% RH	± 0.5 °C, $\pm 2-5$ % RH (độ chính xác
		cao hon)
Phạm vi đo	0°C - 50°C, 20% - 90% RH	-40°C đến 80°C, 0% - 100% RH
Giá thành	Rất rẻ	Cao hơn
Úng dụng	Úng dụng giám sát cơ bản	Úng dụng đòi hỏi độ đo chính xác
		cao

Lựa chọn phần mềm IoT:

Yếu tố	Blynk IoT	Nền tảng thay thế (ThingsBoard,)
Giao diện	Thân thiện, dễ cấu hình	Có thể phức tạp hơn trong cấu hình
Phụ thuộc Internet	Có (khả năng giám sát từ xa)	Có
Chi phí	Miễn phí với giới hạn nhỏ	Miễn phí bản cơ bản nhưng có hạn chế

3.3 Sơ đồ khối:



Mạch gồm các khối chính:

Khối nguồn cấp

Thành phần:

- Điện áp đầu vào (nguồn ngoài).
- Diode chỉnh lưu 1N4007 bảo vệ ngược cực.
- IC ổn áp LM7805 tạo ra nguồn 5V ổn định.
- Tụ điện 1000µF, 104 giúp lọc nhiễu nguồn.
- LED báo nguồn để kiểm tra trạng thái hoạt động.

Chức năng: Cung cấp nguồn 5V ổn định cho vi điều khiển và các linh kiện khác.

Khối vi điều khiển (ESP8266 NodeMCU)

Thành phần:

- ESP8266 NodeMCU có các chân kết nối:
- DHT11 (chân DATA) để nhận dữ liệu nhiệt độ, độ ẩm.
- Quat (qua transistor Q1) để điều khiển bật/tắt.
- Buzzer (còi báo) để cảnh báo khi nhiệt độ cao.
- LED báo trạng thái để hiển thị hoạt động.

Chức năng: Xử lý tín hiệu từ cảm biến và điều khiển thiết bị theo điều kiện nhiệt độ.

Khối cảm biến DHT11

Thành phần: Cảm biến DHT11 với 3 chân:

VCC: Cấp nguồn 3.3V – 5V.

GND: Nối đất.

DATA: Gửi dữ liệu nhiệt độ/độ ẩm về ESP8266.

Chức năng: Đo nhiệt độ và độ ẩm môi trường, gửi dữ liệu về ESP8266 để xử lý.

Khối điều khiển quạt

Thành phần:

Transistor Q1 đóng ngắt quạt.

Diode 1N4007 bảo vệ dòng ngược.

Điện trở R2 (1K) giúp điều chỉnh dòng.

LED1 hiển thị trạng thái bật/tắt quạt.

Chức năng: Khi nhiệt độ cao, ESP8266 kích transistor để cấp nguồn cho quạt chạy.

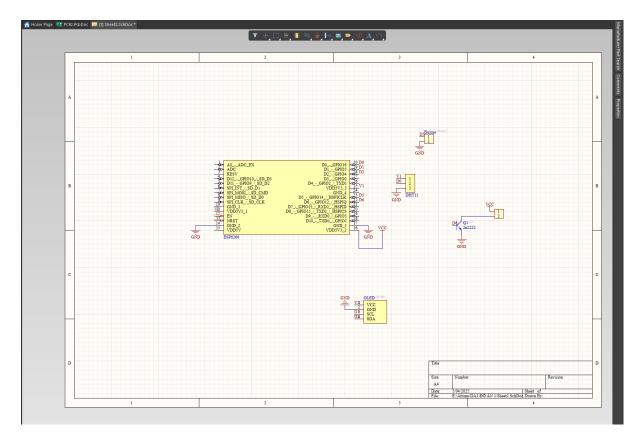
Khối còi báo (Buzzer)

Thành phần: Một còi buzzer đơn giản.

Chức năng: Khi nhiệt độ vượt quá ngưỡng nguy hiểm, ESP8266 sẽ kích hoạt còi để phát cảnh báo.

3.4. Tính toán và vẽ sơ đồ mạch:

3.4.1. Schematic:



Hình 6: Sơ đồ mạch trên Altium

3.4.2. Tính toán các khối trong mạch:

Khối Cảm biến DHT11

Yêu cầu và thông số kỹ thuật:

Phạm vi đo nhiệt độ: 0°C đến 50°C (độ chính xác ±2°C)

Phạm vi đo độ ẩm: 20% đến 90% RH (độ chính xác $\pm 5\%$ RH)

Nguồn cấp: 3.3V – 5V

Tốc độ cập nhật: Thông thường khoảng 1 giây/lần

Tiêu thụ điện năng: Rất thấp (thường dưới 0.3 mA khi đo)

Tính toán hỗ trợ giao tiếp:

21

Điện trở kéo lên cho chân DATA:

Để đảm bảo tín hiệu ổn định cho giao tiếp 1 dây, cần có điện trở kéo lên (thường từ 4.7 k Ω đến 10 k Ω) nối từ chân DATA đến VCC.

Chọn $10 \text{ k}\Omega$, với điện áp 5V thì dòng kéo qua điện trở là:

$$I = \frac{V}{R} = \frac{5}{10000} = 0.5mA$$

⇒ Dòng này đủ nhỏ để không ảnh hưởng đến hoạt động của cảm biến.

Khối Vi điều khiển ESP8266 NodeMCU

Yêu cầu và thông số kỹ thuật:

Điện áp hoạt động: 3.3V (được cấp từ nguồn 5V thông qua mạch ổn áp nội bộ)

Tiêu thụ điện năng: Trong khoảng 80-200~mA khi WiFi hoạt động (giá trị trung bình khoảng 150~mA)

Tốc độ xử lý: CPU Tensilica LX106, đủ khả năng xử lý dữ liệu từ cảm biến và kết nối WiFi

Tính toán về nguồn và tiêu thụ:

Nguồn cấp điện nội bộ:

Nếu ESP8266 được cấp từ nguồn 5V (ví dụ qua cổng USB), thì mạch ổn áp nội bộ sẽ chuyển đổi xuống 3.3V.

Hiệu suất ước tính của một bộ ổn áp tuyến tính (linear regulator) là:

$$H = \frac{3.3}{5} \times 100\% \approx 66\%$$

Công suất tiêu thụ:

Giả sử trung bình tiêu thụ 150 mA ở 3.3V:

$$P = V \times I = 3.3 \times 0.15 = 0.495W$$

Điều này cần được xem xét trong thiết kế giải nhiệt của mạch ổn áp.

Khối Nguồn Cấp và Ôn Áp

Yêu cầu và thông số kỹ thuật:

Nguồn vào: 5V (qua USB hoặc adapter)

Ôn áp: Chuyển đổi 5V xuống 3.3V cho ESP8266

Bảo vệ mạch: Sử dụng diode và tụ điện lọc nhiều để đảm bảo điện áp ổn định

Tính toán cơ bản:

Điện áp rơi trên bộ ổn áp:

$$V_{r\alpha i} = V_i - V_o = 5 - 3.3 = 1.7V$$

Công suất tiêu hao trên bộ ổn áp:

Với dòng tối đa giả định 200 mA:

$$P_{ht} = V_{roi} \times I = 1.7 \times 0.2 = 0.34W$$

Giá trị này cần được đảm bảo không gây quá nhiệt cho bộ ổn áp.

Khối Cảnh Báo (Buzzer) và Điều Khiển Quạt

Ví dụ tính toán cho mạch điều khiển quạt qua transistor:

Yêu cầu: Kích hoạt quạt khi nhiệt độ vượt ngưỡng (giả sử quạt hoạt động ở 5V với dòng 200 mA).

Bộ chuyển mạch: Sử dụng transistor NPN

Tính toán điện trở Base cho transistor:

Giả sử:

- Điện áp xuất ra từ GPIO của ESP8266: 3.3V
- Điện áp nối vào Base-Emitter (V_{BE}): khoảng 0.7V
- Giả sử cần dòng vào base: khoảng 2 mA (để đảm bảo transistor bão hòa với hệ số khuếch đại $h_{FE} \sim 100$)

Tính điện trở Base:

$$R_B = \frac{V_{GPIO} - V_{BE}}{I_B} = \frac{3.3 - 0.7}{0.002} = \frac{2.6}{0.002} = 1300\Omega$$

Khối Giám sát qua Blynk IoT

Yêu cầu và thông số kỹ thuật:

Tần số cập nhật dữ liệu: 1 giây/lần

Dung lượng dữ liệu truyền: Mỗi lần cập nhật dữ liệu chỉ truyền vài byte (thông tin nhiệt độ, độ ẩm và trạng thái hệ thống)

Băng thông yêu cầu: Rất thấp, không vượt quá vài kilobyte mỗi giờ.

Tính toán băng thông:

Giả sử: Mỗi gói dữ liệu có kích thước khoảng 64 byte.

Cập nhật 1 gói mỗi giây:

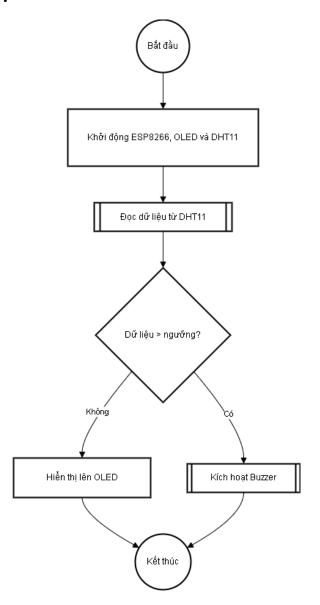
 $64 \times 1 = 64 \text{ (byte/s)}$

Trong 1 giờ (1h = 3600s):

 $64 \times 3600 = 230400$ byte ≈ 230 KB

Băng thông này hoàn toàn nằm trong mức tiêu thụ của các kết nối mạng tiêu chuẩn cho ứng dụng IoT.

3.5. Lưu đồ giải thuật:



Bắt đầu: Khởi động hệ thống.

Khởi động ESP8266, OLED và DHT11:

ESP8266: Vi điều khiển kết nối Internet, đóng vai trò xử lý trung tâm.

OLED: Màn hình hiển thị thông tin (nhiệt độ/độ ẩm).

DHT11: Cảm biến đo nhiệt độ và độ ẩm môi trường.

Đọc dữ liệu từ DHT11: Thu thập giá trị nhiệt độ/độ ẩm từ cảm biến.

Kiểm tra điều kiện "Dữ liệu > ngưỡng?":

So sánh giá trị đọc được với một ngưỡng định trước (ví dụ: nhiệt độ > 30°C).

Nếu đúng (vượt ngưỡng), hệ thống thực hiện:

- Hiển thị lên OLED: Hiển thị thông số vượt ngưỡng trên màn OLED.
- Kích hoạt Buzzer: Bật còi cảnh báo.

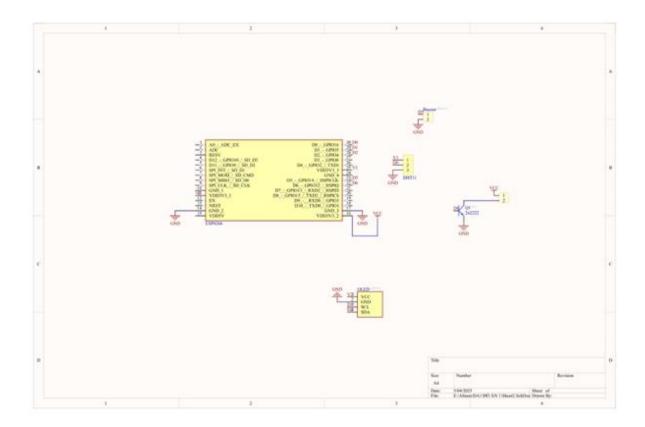
Nếu sai, hệ thống có thể lặp lại quá trình đọc dữ liệu.

Kết thúc: Kết thúc quy trình (hoặc quay lại bước đọc dữ liệu để tiếp tục giám sát).

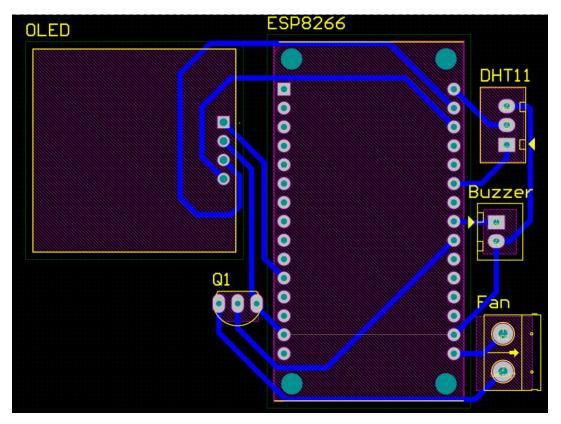
4. Kết quả thực hiện:

4.1. Thi công phần cứng

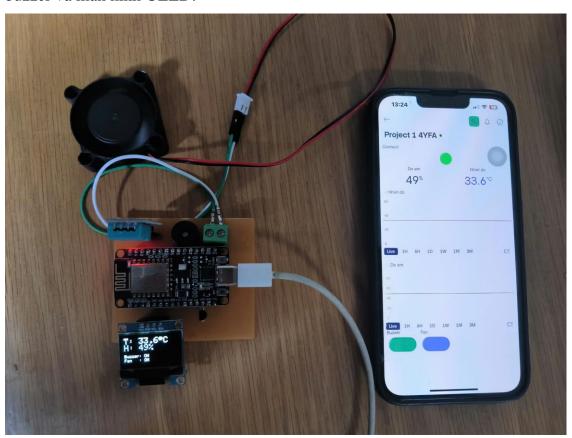
Đã hoàn thành thiết kế sơ đồ nguyên lý (schematic):



Thiết kế Layout của hệ thống:



4. Đã lắp ráp các thành phần phần cứng như kit ESP8266, cảm biến DHT11, quạt, buzzer và màn hình OLED.



4.2 Thi công phần mềm:

Đã hoàn thành nạp code vào mạch:

```
### STATES AND THE TOTAL STATES AND THE STATES AND
```

Code:

```
#define BLYNK_TEMPLATE_ID "TMPL6yV917LqZ"

#define BLYNK_TEMPLATE_NAME "Project 1"

#define BLYNK_FIRMWARE_VERSION "0.1.0"

#define BLYNK_PRINT Serial

#define APP_DEBUG

#define USE_NODE_MCU_BOARD

#include "BlynkEdgent.h"

#include "DHTesp.h"

#include <Wire.h>
```

#include <Adafruit_GFX.h>

```
#include <Adafruit_SSD1306.h>
// OLED setup
#define SCREEN_WIDTH 128
#define SCREEN_HEIGHT 64
#define OLED_RESET
#define SCREEN_ADDRESS 0x3C
Adafruit_SSD1306 display(SCREEN_WIDTH, SCREEN_HEIGHT, &Wire,
OLED_RESET);
// DHT setup
DHTesp dht;
float temperature, humidity;
unsigned long timeShowOled = millis();
// Blynk
BlynkTimer timer;
WidgetLED LEDCONNECT(V0);
#define NHIETDO V1
#define DOAM V2
// Buzzer setup (Đã đổi sang D5)
#define BUZZER_PIN 14 // D5 - GPIO14
bool buzzerState = false;
// Fan (quat) setup
#define FAN_PIN 12 // D6 - GPIO12
```

```
bool fanState = false;
// Forward declarations
void updateBlynk();
void showOled(float t, float h);
void controlOutputs();
// Setup
void setup() {
 Serial.begin(115200);
 delay(100);
 pinMode(BUZZER_PIN, OUTPUT);
 digitalWrite(BUZZER_PIN, LOW);
 pinMode(FAN_PIN, OUTPUT);
 digitalWrite(FAN_PIN, LOW);
 BlynkEdgent.begin();
 if(!display.begin(SSD1306_SWITCHCAPVCC, SCREEN_ADDRESS)) {
  Serial.println(F("SSD1306 allocation failed"));
  for(;;);
 }
 display.display();
 delay(2000);
 dht.setup(16, DHTesp::DHT11); // D0 -> DHT11
 timer.setInterval(1000L, updateBlynk);
```

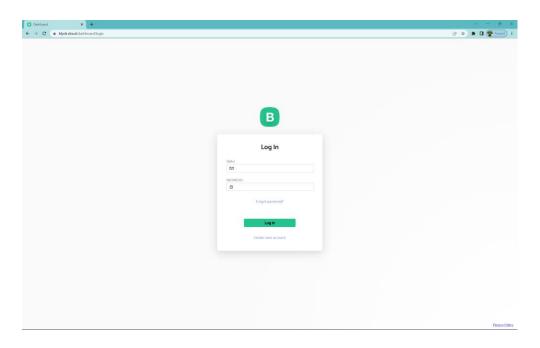
```
}
// Main loop
void loop() {
 BlynkEdgent.run();
 timer.run();
 if (millis() - timeShowOled > dht.getMinimumSamplingPeriod()) {
  float t = dht.getTemperature();
  float h = dht.getHumidity();
  if (dht.getStatusString() == "OK") {
   temperature = t;
   humidity = h;
   showOled(temperature, humidity);
  }
  timeShowOled = millis();
 }
 controlOutputs();
}
// Update Blynk
void updateBlynk() {
 if (LEDCONNECT.getValue()) LEDCONNECT.off();
 else LEDCONNECT.on();
 Blynk.virtualWrite(NHIETDO, temperature);
```

```
Blynk.virtualWrite(DOAM, humidity);
}
// Show OLED
void showOled(float t, float h) {
 display.clearDisplay();
 // Vẽ nhiệt độ & độ ẩm
 display.setTextSize(2);
 display.setTextColor(SSD1306_WHITE);
 display.setCursor(0, 0);
 display.print("T: ");
 display.print(t, 1);
 display.print((char)247);
 display.println("C");
 display.print("H: ");
 display.print(h, 0);
 display.println("%");
 // Chuyển sang text size nhỏ để hiển thị trạng thái
 display.setTextSize(1);
 display.setCursor(0, 40);
 display.print("Buzzer: ");
 display.println(buzzerState? "ON": "OFF");
 display.setCursor(0, 50);
```

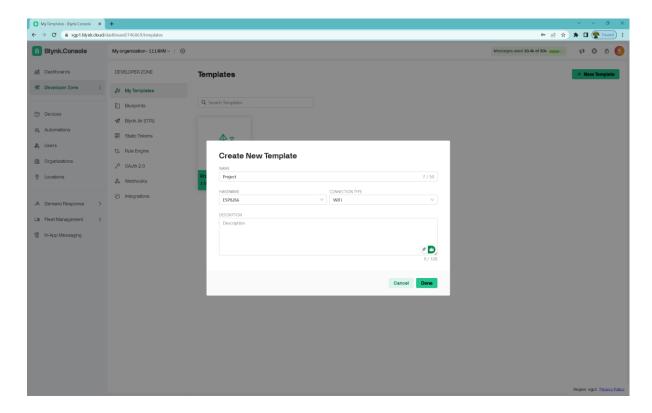
```
display.print("Fan : ");
 display.println(fanState ? "ON" : "OFF");
 display.display();
}
// Blynk write handlers
BLYNK_WRITE(V3) { // Buzzer control
 int pinValue = param.asInt();
 buzzerState = (pinValue == 1);
}
BLYNK WRITE(V4) { // Fan (quat) control
 int pinValue = param.asInt();
 fanState = (pinValue == 1);
}
// Control buzzer and fan hardware
void controlOutputs() {
 digitalWrite(BUZZER_PIN, buzzerState ? HIGH : LOW);
 digitalWrite(FAN_PIN, fanState ? HIGH : LOW);
}
```

4.3. Các bước thực hiện:

Bước 1: Tạo tài khoảng trên web Blynk.cloud

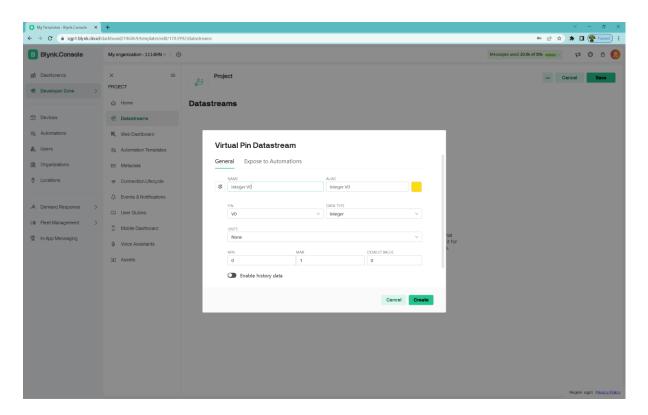


Bước 2: Tạo Template:

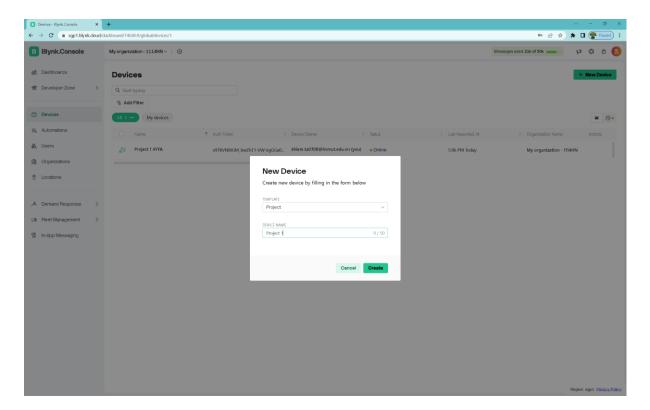


GVHD: Võ Tuấn Kiệt

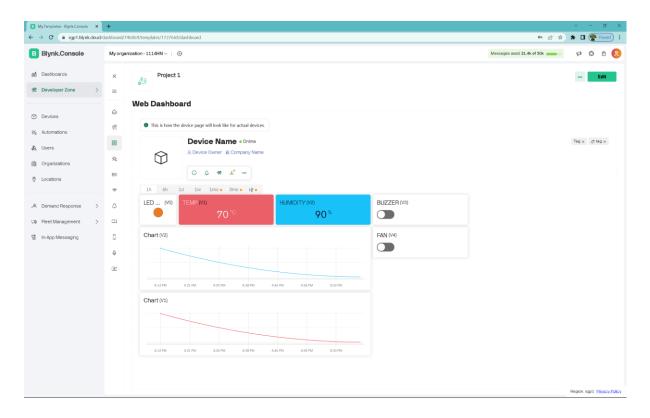
Bước 3: Thiết lập datastream:



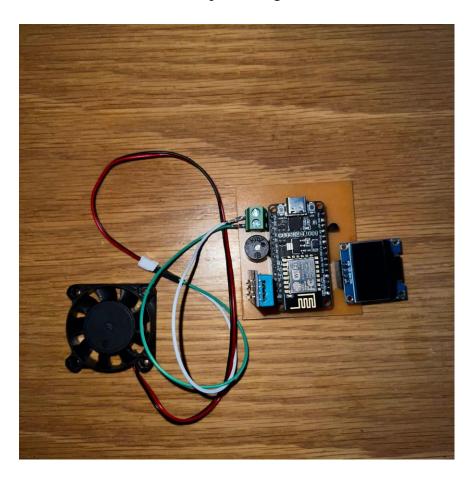
Bước 4: Thêm thiết bị mới từ Template



Bước 5: Thiết kế Web dashboard

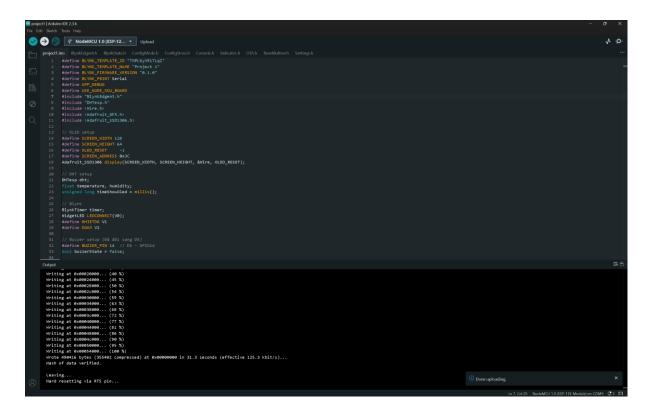


Bước 6: Thực hiện đấu nối phần cứng theo Schematic.

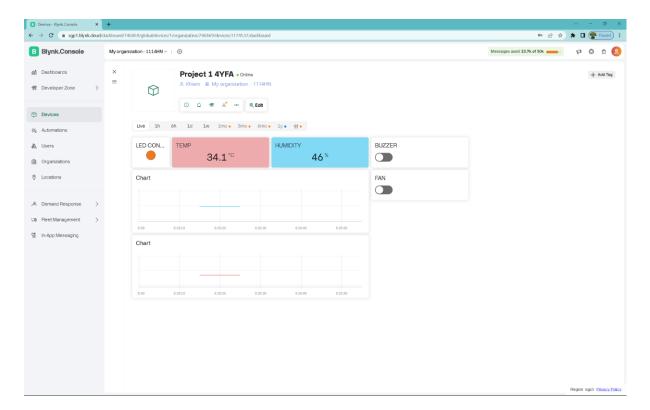


36

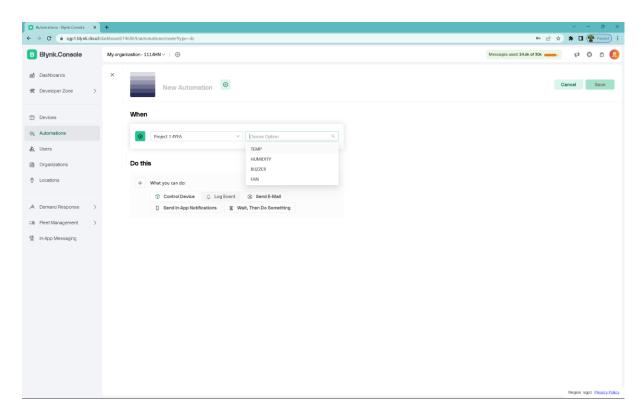
Bước 7: Tiến hành nạp code vào mạch.



Bước 8: Kết nối với hệ thống qua Internet.



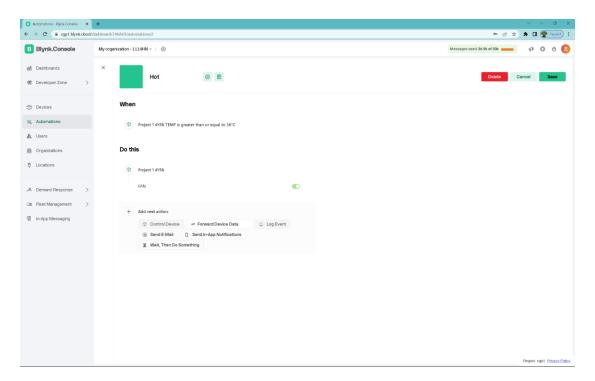
Bước 9: Thiết lập Automation để hệ thống thống hoạt động theo ý muốn.

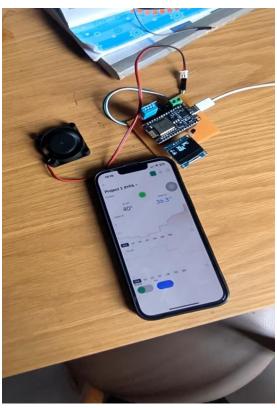


4.4 Kết quả thực nghiệm:

Trường hợp 1: Khi hệ thông vượt quá nhiệt độ:

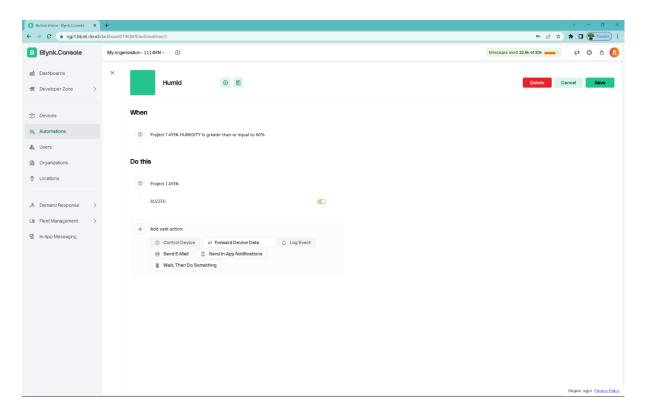
Đặt giới hạn nhiệt độ là 36°C, khi hệ thống vượt quá hoặc đạt tới nhiệt độ này thì quạt sẽ quay:

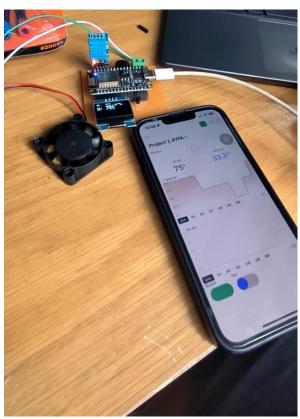




Trường hợp 2: Khi hệ thông vượt quá độ ẩm:

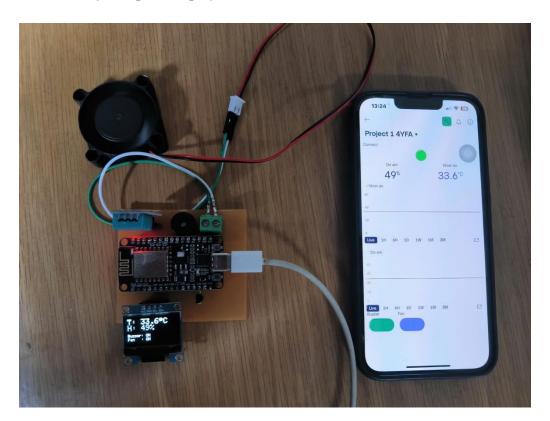
Đặt giới hạn độ ẩm là 60%, khi hệ thống vượt quá hoặc đạt tới độ ẩm này thì còi sẽ kêu:





Trường hợp 3: Khi hệ thông vượt quá nhiệt độ và độ ẩm:

Đặt giới hạn nhiệt độ là 32°C và độ ẩm là 48%, khi hệ thống vượt quá hoặc đạt tới nhiệt độ này thì quạt sẽ quay và còi sẽ kêu:



5. Kết luận:

5.1 Kết luận

Qua quá trình thực hiện đề tài "Hệ thống giám sát nhiệt độ qua Internet", sinh viên đã đạt được những kết quả và kinh nghiệm đáng kể. Hệ thống được xây dựng dựa trên vi điều khiển ESP8266, cảm biến DHT11, tích hợp nền tảng Blynk IoT và các thiết bị ngoại vi như quạt, buzzer đã hoạt động ổn định, đáp ứng được mục tiêu đề ra:

- Giám sát từ xa : Dữ liệu nhiệt độ, độ ẩm được hiển thị trên ứng dụng Blynk và màn hình OLED theo thời gian thực.
- Tự động cảnh báo : Hệ thống kích hoạt quạt và buzzer khi nhiệt độ/độ ẩm vượt ngưỡng, đảm bảo phản ứng kịp thời.
- Kết nối Internet : ESP8266 duy trì kết nối WiFi ổn định, cho phép điều khiển và giám sát qua Internet.

Kinh nghiệm thu được:

Hiểu sâu về nguyên lý hoạt động của cảm biến DHT11, ESP8266 và cách tích hợp chúng vào hệ thống IoT.

Rèn luyện kỹ năng lập trình (Arduino IDE), thiết kế mạch điện, và xử lý sự cố phần cứng.

Nắm vững quy trình triển khai ứng dụng IoT thông qua nền tảng Blynk.

Ưu điểm:

- Chi phí thấp, dễ triển khai nhờ sử dụng linh kiện phổ biến.
- Giao diện người dùng trực quan, dễ điều khiển từ xa.

Hệ thống linh hoạt, có thể mở rộng bằng cách thêm cảm biến hoặc thiết bị khác. Khuyết điểm:

- Độ chính xác của DHT11 còn hạn chế (±2°C cho nhiệt độ, ±5% RH cho độ ẩm).
- Phụ thuộc vào kết nối Internet và máy chủ Blynk, gây gián đoạn nếu mất mạng.
- Phạm vi kết nối WiFi chỉ đạt khoảng 30m trong điều kiện lý tưởng.

So sánh với mục tiêu ban đầu:

Đề tài đã đáp ứng đầy đủ các yêu cầu về giám sát, cảnh báo và điều khiển từ xa. Tuy nhiên, độ chính xác của cảm biến chưa cao so với thiết bị thương mại, cần cải thiện trong tương lai.

5.2 Hướng phát triển

Đề tài mở ra nhiều hướng phát triển và ứng dụng tiềm năng:

Nâng cấp phần cứng :

Thay thế DHT11 bằng cảm biến chính xác hơn (DHT22, BME280) để cải thiện độ tin cậy.

Tích hợp thêm cảm biến khí CO2, ánh sáng hoặc cảm biến chuyển động để mở rộng chức năng giám sát.

Sử dụng vi điều khiển ESP32 để tăng khả năng xử lý và kết nối Bluetooth.

Cải tiến phần mềm:

Xây dựng ứng dụng web riêng thay vì phụ thuộc vào Blynk, giúp chủ động hơn trong quản lý.

Áp dụng thuật toán AI để dự đoán xu hướng nhiệt độ và điều khiển thiết bị thông minh.

Triển khai giao thức MQTT để tối ưu hóa truyền dữ liệu và tiết kiệm năng lượng.

5.3 Úng dụng thực tiễn:

Nhà thông minh: Tự động điều chỉnh nhiệt độ phòng, cảnh báo cháy nổ.

Nông nghiệp: Giám sát điều kiện nhà kính, tự động tưới tiêu và thông gió.

Công nghiệp: Theo dõi nhiệt độ máy móc, phòng ngừa quá tải.

Với tính linh hoạt và khả năng mở rộng, hệ thống không chỉ dừng lại ở việc giám sát nhiệt độ mà còn có thể trở thành nền tảng cho các giải pháp IoT đa dạng trong tương lai.

6. Tài liệu tham khảo:

1. Blynk Inc., "Blynk IoT Platform Documentation," 2023. https://docs.blynk.io/

- Espressif Systems, "ESP8266 Technical Reference Manual.
 https://www.espressif.com/sites/default/files/documentation/esp8266-technical_reference_en.pdf.
- 3. Adafruit Industries, "DHT11 Basic Temperature-Humidity Sensor Datasheet. https://cdn-shop.adafruit.com/datasheets/DHT11-chinese.pdf.
- 4. Arduino, "Arduino IDE Installation Guide," 2024. Online]. https://www.arduino.cc/en/software.
- 5. T. V. On, "Lập trình IoT với ESP8266 và Arduino," Nhà xuất bản Khoa học Kỹ thuật, Hà Nội, 2023.
- 6. F. Fentanes, "IoT Projects with ESP8266: Build IoT Applications Using Sensors, Cloud Services, and APIs," Packt Publishing, 2022.
- 7. M. Schwartz, "Internet of Things with ESP8266," CreateSpace Independent Publishing Platform, 2021.
- 8. Nordic Semiconductor, "nRF24L01+ Single Chip 2.4GHz Transceiver Product Specification,"
 - https://infocenter.nordicsemi.com/pdf/nRF24L01P_PS_v1.0.pdf.
- 9. Texas Instruments, "LM7805 Voltage Regulator Datasheet," 2023. https://www.ti.com/lit/ds/symlink/lm7805.pdf.